PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

07-212986

(43) Date of publication of application: 11.08.1995

(51)Int.CI.

HO2J 7/16

HO2J 7/24 HO2P 9/14

(21)Application number: 06-004063

(71)Applicant: MITSUBISHI ELECTRIC CORP

(22)Date of filing:

19.01.1994

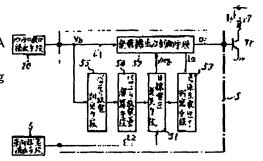
(72)Inventor: ONO TAKAHIKO

FUJIWARA TORU

(54) GENERATION CONTROL EQUIPMENT FOR VEHICLE

(57)Abstract:

PURPOSE: To provide a generation control equipment for vehicles wherein the overcharge and overdischarge of a battery are prevented even through the control of generator output without any added current sensor. CONSTITUTION: A target voltage changing means 51 changes a target voltage Vreg based on the states of a vehicle detected by a vehicle state detecting means 6. A generator output control means 52 controls the output of a generator based on the changed target voltage Vreg and a battery voltage Vb detected by a battery voltage detecting means 20. When a battery is being discharged, a battery discharge calculating means 54 accumulates the products of the amount of battery voltage drop and the duration of voltage drop to obtain the amount of battery discharge. When the thus obtained amount of battery discharge exceeds a specified value, control to discharge the battery is canceled.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平7-212986

(43)公開日 平成7年(1995)8月11日

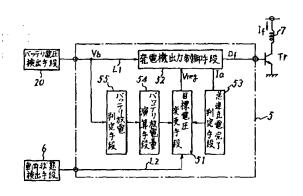
(51) Int.Cl. ⁶ H 0 2 J H 0 2 P	7/16 7/24 9/14	識別記号 X Y B H	4235-5G	FI	技術表示箇所
				審査請求	未請求 請求項の数3 OL (全8頁)
(21)出願番号		特顧平6-4063 平成6年(1994)1月19日		(71)出願人	000006013 三菱電機株式会社 東京都千代田区丸の内二丁目 2 番 3 号
		,,,,,		(72)発明者	大野 隆彦 姫路市定元町13番の1 三菱電機コントロ ールソフトウエア株式会社姫路事業所内
				(72)発明者	藤原 徹 姫路市千代田町840番地 三菱電機株式会 社姫路製作所内
				(74)代理人	弁理士 高田 守
					·

(54) 【発明の名称】 車両用発電制御装置

(57)【要約】

【目的】 電流センサを付加することなしに発電機の出 力を制御しても、バッテリの過充放電を防止できる車両 用発電制御装置を提供する。

【構成】 車両状態検出手段6で検出した車両の賭状態に基づいて目標電圧変更手段51で目標電圧Vregを変更し、この目標電圧Vregとバッテリ電圧検出手段20で検出したバッテリ電圧Vbに基づいて発電機出力制御手段52で発電機3の出力を制御する。また、パッテリが放電しているときは、バッテリ電圧低下量と電圧低下状態の継続時間の積を累積することによりバッテリ放電量演算手段54でパッテリ放電量を演算し、このバッテリ放電量が所定値を越えた場合は、バッテリが放電するような制御を解除する。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 エンジンによって駆動される発電機、こ の発電機の出力によって充電されるバッテリ、上記発電 機あるいは上記パッテリによって電力の供給を受ける電 気負荷、上記バッテリの端子電圧を検出するバッテリ電 圧検出手段、このパッテリ電圧検出手段の検出電圧と上 記発電機の目標電圧に基づいて、上記発電機の出力を制 御する手段、車両の諸状態を検出する車両状態検出手 段、この車両状態検出手段の検出結果に基づいて上記目 標電圧を変化させることにより、上記発電機の出力を制 御する目標電圧変更手段を有する発電制御装置におい て、上記バッテリ電圧の低下量とその電圧低下状態の継 続時間との積を累積することによりバッテリ放電量を演 算する手段、このバッテリ放電量演算手段の演算結果が 所定値を越えたときには、上記発電機の出力を低下また は発電を停止させる制御を解除する手段を備えたことを 特徴とする車両用発電制御装置。

【請求項2】 エンジンによって駆動される発電機、こ の発電機の出力によって充電されるパッテリ、上記発電 機あるいは上記パッテリによって電力の供給を受ける電 20 気負荷、上記パッテリの端子電圧を検出するパッテリ電 圧検出手段、このパッテリ電圧検出手段の検出電圧と上 記発電機の目標電圧に基づいて、上記発電機の出力を制 御する手段、車両の諸状態を検出する車両状態検出手 段、この車両状態検出手段の検出結果に基づいて上記目 標電圧を変化させることにより、上記発電機の出力を制 御する目標電圧変更手段を有する発電制御装置におい て、上記発電機出力制御手段が内部に有する演算結果か ら上記発電機の発電電流を検出する手段、上記パッテリ の放電が解除された後に、上記発電電流が変化しなくな 30 ったことを検出することによって上記バッテリの充電が 完了したと判定する手段、上記パッテリの充電が完了し たと判定されるまでの間、上記発電機の出力を低下また は発電を停止させる制御を禁止する手段を備えたことを 特徴とする車両用発電制御装置。

【請求項3】 エンジンによって駆動される発電機、この発電機の出力によって充電されるバッテリ、上記発電機あるいは上記パッテリによって電力の供給を受ける電気負荷、上記パッテリの端子電圧を検出するパッテリ電圧検出手段、このパッテリ電圧検出手段の検出電圧と上 40 記発電機の目標電圧に基づいて、上記発電機の出力を制御する手段、車両の諸状態を検出する車両状態検出手段、この車両状態検出手段の検出結果に基づいて上記目標電圧を変化させることにより、上記発電機の出力を制御する目標電圧変更手段を有する発電制御装置において、上記発電機出力制御手段が内部に有する演算結果から上記発電機の発電電流を検出する手段、上記パッテリの放電が解除された後に、上記発電電流が変化しなくなったことを検出することによって上記パッテリの充電が完了したと判定する手段、上記パッテリの充電が完了し 50

たと判定されるまでの間、上記発電機の出力を上昇させ、上記バッテリを急速充電する制御を許可する手段を 備えたことを特徴とする車両用発電制御装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

(2)

【産業上の利用分野】この発明は、車両の発電機の出力 を制御する車両用発電制御装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】図1は、例えば特開平4-140026 号公報に示された一般的な車両用制御装置の一般的な構成を示す構成図である。図において1はエンジン2に駆動される発電機3によって充電されるパッテリ、4は上記パッテリ1と発電機3によって電力を供給される電気負荷、SWは上記電気負荷をオン・オフするスイッチ、5は車両の諸状態を検出する車両状態検出手段6からの検出結果などにより、この発電系統を制御するマイクロコンピュータを内蔵した制御装置、7は上記発電機3の界磁コイル、Trは上記界磁コイル7に流れる界磁電流Ifを制御する半導体スイッチ、L1は上記パッテリ1の端子電圧Vbを、L2は車両状態検出手段6の検出結果を制御装置4に入力するための検出線である。

【0003】このような一般的な車両用発電制御装置において、制御装置5は、検出線L1を介してパッテリ1の端子電圧Vbを検出し、この検出電圧Vbが予め決められた目標電圧Vregとなるように半導体スイッチTrをPWM(Pulse Width Modulation)駆動して界磁コイル7に流れる界磁電流Ifを制御し、発電機3の出力を制御している。

【0004】さらに、制御装置5は、検出線L2を介して車両状態検出手段6からの車両の諸状態、例えばエンジン回転数、スロットル開度、車速、冷却水の水温などを検出し、車両の加速を検出するとバッテリ1を放電させるような制御、すなわち目標電圧Vregを通常より低く変更して発電機3の出力を低下または発電を停止させる制御(以下発電停止制御という)を行う。また、車両の減速を検出すると放電したパッテリ1を急速充電するような制御、すなわち目標電圧Vregを通常より高く変更して発電機3の出力を上昇させ、パッテリ1を急速充電する制御(以下急速充電制御という)を行う。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】上記のような一般的な車両用発電制御装置では、加速時には燃費、または加速性能の向上が期待できるが、比較的長い加速が継続した場合には発電停止時間が長くなり、バッテリの過放電を引き起こすという問題があった。逆に、比較的長い減速が継続した場合には急速充電が過剰となりバッテリの過充電を引き起こすという問題があった。また、これらを防止するためにバッテリの充放電電流を検出するために、電流センサを付加する必要があった。

【0006】この発明は上記のような問題点を解決する

ためになされたもので、発電機の目標電圧Vregを変 更する制御を行っても、電流センサなしに、パッテリを 常に適正な充電状態に維持できる車両用発電制御装置を 提供することを目的とする。

[0007]

【課題を解決するための手段】この発明に係る発電制御 装置においては、パッテリ電圧低下量と、電圧低下状態 との積を累積することによって、パッテリ放電量を演算 する手段と、このパッテリ放電量が所定値を越えた場合 は、発電停止制御を解除する手段を設けたものである。

【0008】また発電制御を行ううえで、制御回路が内 部に演算結果として有している発電電流を検出する手段 と、バッテリの放電が解除された後、上記検出した発電 電流が変化しなくなったことを検出することによってバ ッテリの充電が完了したと判定する手段と、バッテリの 放電解除後、バッテリの充電完了が判定されるまでの 間、発電停止制御を禁止する手段を設けたものである。

【0009】さらに発電制御を行ううえで、制御回路が 内部に演算結果として有している発電電流を検出する手 段と、バッテリの放電が解除された後、上記検出した発 20 電電流が変化しなくなったことを検出することによって バッテリの充電が完了したと判定する手段と、バッテリ の放電解除後、バッテリの充電完了が判定されるまでの 間、急速充電制御を許可する手段を設けたものである。

[0010]

【作用】上記のように構成された車両用発電制御装置に おいては、パッテリ電圧の低下量と、その電圧低下状態 の継続時間との積を累積することによってパッテリの放 電量を演算し、このパッテリ放電量が所定値を越えたと きは、発電停止制御を解除する。

【0011】またバッテリの放電が解除された後、制御 装置内に演算結果として有している発電電流を検出し、 この検出した発電電流が変化しなくなったことを検出す ることによりバッテリの充電完了を判定する手段が充電 完了を判定するまでの間、発電停止制御を禁止する。

【0012】さらにバッテリの放電が解除された後、制 御装置内に演算結果として有している発電電流を検出 し、この検出した発電電流が変化しなくなったことを検 出することによりバッテリの充電完了を判定する手段が 充電完了を判定するまでの間、急速充電制御を許可す る。

[0013]

【実施例】

実施例1. この発明に係わる発電制御装置は、図1に示 されるような一般的な構成において、制御装置5を図2 に示すようにしたものである。図2に従って、図1中の 制御装置5の内部構造について説明する。車両状態検出 手段6で検出された車両の賭状態に基づいて目標電圧変 出し、発電機出力制御手段52でこのパッテリ電圧Vb と上記目標電圧Vregを比較し、この結果を基に後述 する演算方法によって発電電流Iaを演算し、この発電 電流 I a を発電するため必要な界磁電流 I f が界磁コイ ル7に流れるように半導体スイッチTrをデューティD fでPWM駆動してパッテリ電圧Vbを目標電圧Vre gに制御する。

【0014】ここで上記発電電流 I aの演算方法を説明 する。バッテリ電圧検出手段20の出力であるパッテリ 10 電圧Vbと、目標電圧変更手段51の出力である目標電 圧Vregとの電圧偏差ΔVaを減算器によって求め る。比例定数をKp、積分定数をKiとすると、発電電 流Iaと電圧偏差ΔVaとの関係は次式のようになる。 $Ia = Kp \cdot \Delta Va + \int Ki \cdot \Delta Vadt$

従って、発電電流Iaは上式を基に電圧偏差より求める ことができる。

【0015】次にパッテリ放電量Wの演算方法について 説明する。図3は発電機の出力を停止したときの電源系 回路を示すもので、出力を停止した発電機は省略してい る。1はパッテリで、内部抵抗Rbとパッテリ開放端子 電圧Ebとで表される。Vbはパッテリ電圧を、 r 1, r2、r3は電気負荷を示し、SW1, SW2、SW3 はそれぞれの電気負荷をオン・オフするスイッチであ る。図はスイッチSW1のみをオンし、電気負荷 r 1の み通電されている状態であり、このときの上記パッテリ 電圧Vb1は、Vb1=Eb・R/(Rb+R)、ただ しR=r1で表される。つぎにスイッチSW2もオンす ると上記パッテリ電圧Vb2は、Vb2=Eb・R/ 30 で表される。さらに、スイッチSW3をもオンすると、 上記パッテリ電圧Vb3は、Vb3=Eb・R/(Rb +R), $\hbar k = r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 \cdot r \cdot 3 / (r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 + r \cdot 2 + r \cdot 2 \cdot r \cdot 3 / (r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 + r \cdot 2 + r \cdot 2 \cdot r \cdot 3 / (r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 + r \cdot 2 \cdot r \cdot 3 / (r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 + r \cdot 2 \cdot r \cdot 3 / (r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 + r \cdot 2 \cdot r \cdot 2 / (r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 + r \cdot 2 \cdot r \cdot 2 / (r \cdot 1 \cdot r \cdot 2 + r \cdot 2 + r \cdot 2 / (r \cdot 1 \cdot r$ r2・r3+r3・r1) となり、検出されるパッテリ 電圧Vbは、電気負荷の増加にともなって低下すること がわかる。

【0016】これら一連の動作を図4(a)のタイムチ ャートに示す。図において、時刻 t 0 では電気負荷 r 1 が通電されており、負荷電流 i 1 が流れている。次に、 時刻t1にて電気負荷r2が通電されると負荷電流はi 40 1+i2に増加し、さらに時刻t2にて電気負荷r3が 涌電されると、負荷電流は i 1 + i 2 + i 3 に増加す る。それぞれの場合において、所定電圧Vconst、 例えばパッテリ開放端子電圧と、電気負荷の通電に応じ て低下するパッテリ電圧Vbとの電圧偏差△Vは△V= Vconst-Vbのようになり、ここで求められた電 圧偏差 A V と、バッテリ放電電流 I b との関係は、図 4 (b) のような比例関係となり、Kを比例定数とすれば Ib=K・ΔVとなる。したがって、上式で求められた パッテリ電圧検出手段 20 によりパッテリ電圧V b を検 50 積することによりパッテリ放電量Wは、 $W=\Sigma$ (K・ Δ

5

 $V \cdot \Delta T$) のように求めることができる。

【0017】以上に述べた動作を図5のフローチャート にしたがって説明する。ステップS501にて、演算バ ッテリ放電量Wを零クリアする。次にS502で、車両 の諸状態を検出し、これを基にS503で目標電圧Vr egを設定する。そして、S504でパッテリ電圧Vb を検出し、S505で、上記S503で設定した目標電 圧Vregと、上記S504で検出したパッテリ電圧V bとから発電機の発電電流 Iaを演算する。S506で この発電電流 I a を出力するための界磁電流 I f を演算 10 (Ifは、発電機の特性に基づき Iaより決定され る。) し、S 5 0 ? にてこの界磁電流 I f を界磁コイル 7に通電させるようにPWMデューティDfを半導体ス イッチTrに出力する。ここまでのS501からS50 7の流れを繰り返すことによってパッテリ電圧Vbを目 標電圧Vregに制御する。

【0018】次にS508において、所定値Vcons tと上記S504で検出したパッテリ電圧Vbとの電圧 偏差△∨を求め、次のS509で、この電圧偏差△∨が 正か否か判定する。ここで AV>0 であれば S510に 20 進みパッテリ放電量Wを演算し、S511で発電停止制 御実行中か否か判断し、実行中ならS512へ進み、パ ッテリ放電量Wが所定値を越えたか否か判断する。否の 場合はS511、S512ともS502へ戻る。S51 2でパッテリ放電量Wが所定値を越えていればS513 で発電停止制御を解除および禁止し、S502へ戻る。 また、S509でΔV>0でなければS514に進みパ ッテリ放電量Wを零クリアしてS502へ戻る。S50 2に戻った後は同上の制御を繰り返す。なお、上記所定 いは車両の始動性などに応じて、車両が必要とするバッ テリ性能を維持できる範囲内の放電量として予め設定し ておく。また、S513において発電停止制御を解除し て、制御を終了し、一定時間をおいて再び制御を開始す るようにしてもよい。この制御により外部に電流センサ を付加することなしに、バッテリの放電量を検出し、バ ッテリの過放電を防ぐことができる。

【0019】実施例2.まず、図6にパッテリの充電受 け入れ特性を示す。一般にバッテリは容量、温度、充電 状態、充電電圧などに応じて受け入れ可能な受け入れ電 流が異なるが、何れも充電率が100%つまり満充電に 達すると受け入れ電流が一定値に落ち着く傾向にある。 従って、発電機の発電電流が変化しなくなったことを検 出することによって、放電していたバッテリが充分に充っ **電されたと判断できる。**

【0020】次に、以上の現象を図7のタイムチャート を用いて補足する。図において、時刻 t 0 から時刻 t 1 の間、発電機は定常発電を行い、バッテリは満充電状態 にあり、かつ、ある電気負荷が通電されていたとする。 この状態では発電機の発電電流Iaは一定値を維持し、

6

この発電電流Iaによって電気負荷およびパッテリは電 力の供給を受けている。また、バッテリ電圧は目標電圧 に維持されている。次に時刻 t 1 において発電停止制御 が実行されると発電電流は零となり、同時にパッテリは 放電し、電気負荷はバッテリの放電によって電力の供給 を受ける。この時刻 t 1以降、パッテリ電圧は開放端子 電圧以下に低下する。そして、時刻 t 2 においてこの状 態が解除されると、時刻t2以降、パッテリは充電状態 となり、バッテリ電圧は目標電圧に回復する。また、電 気負荷は再び発電機から電力を供給される。この時刻 t 2以降、発電電流 I a はパッテリの充電が進むにつれて 減少し、時刻t3で満充電に達すると一定値に落ち着 く。この時刻t3の状態を検出することによってパッテ りの充電が完了したと判定することができる。ところ で、この制御装置は上記実施例1で述べたように発電電 流Iaを演算値として内部に有しているので、外部に発 電電流 I aの検出手段を有さずとも発電電流 I aの変化 状態は容易に判定できる。また、電気負荷のオン・オフ による発電電流 I a の変化速度は、パッテリ充電率にと もなうバッテリ受け入れ電流の変化速度に比べて極めて 速く、また電気負荷のオン・オフの瞬間にはパッテリ電 圧の低下、上昇が急峻に発生することから、発電電流I aの変化がパッテリ充電によるものか電気負荷のオン・ オフによるものかは容易に判別できる。

【0021】次に、以上に述べた動作を図8に示すフロー ーチャートにしたがって補足する。まず、ステップS8 01において、パッテリの充電完了を示すフラグFをリ セットつまり零にする。次のS802からS809まで の動作は上記実施例1のS502からS509までの動 値は、車両に搭載されるバッテリ容量、電気負荷、ある 30 作と同様なので省略する。 $S809で\Delta V > 0$ であれば S802に戻り同様の動作を繰り返す。また、S809 でΔV>0でなければS810に進み、発電電流Iaの 変化状態を検出してS811に進む。S811では上記 発電電流Iaが一定値に落ち着いたか否かを判定する。 発電電流 I a が一定値に落ち着いていれば、バッテリが 満充電に回復したと判定し、 S 8 1 2 に進んで充電完了 フラグFをセット (F=1) し、S814へ進む。ま た、発電電流Iaが一定値に落ち着いていなければ、バ ッテリが満充電に回復していないと判断し、5813に 進み、充電完了フラグFをリセット(F=0)してS8 14へ進む。 S814において発電飽和していないもの を選択し、S815で、充電完了フラグFがセットされ ているか否か、つまりパッテリが満充電に回復したか否 かを判定し、充電が完了していればS816に進み発電 停止制御を許可し、充電が完了していなければS817 に進んで発電停止制御を禁止する。それからS816、 S817ともS802に戻って同上の制御を繰り返す。 この制御により、外部に電流センサを付加することなく パッテリの充電が完了したことを検出することができ、 50 また放電された状態のバッテリをさらに放電させるよう

7

な制御を防ぐことができる。

【0022】実施例3、図9に示すフローチャートにつ いて説明する。S901からS915は上記実施例2と 同じなので省略する。S915で充電が完了していれ ば、S916に進み急速充電制御を禁止し、充電が完了 していなければ、S917で急速充電制御を許可する。 それからS916、S917ともS902へ戻り同上の 制御を繰り返す。この制御により、外部に電流センサを 付加することなくバッテリの充電が完了したことを検出 することができ、また満充電状態のバッテリをさらに充 10 ャートである。 電するような制御を防ぐことができる。

【0023】実施例4.上記実施例1~3はそれぞれ別 々に説明したが、図10に示すように、全てを一つの制 御とすることもできる。このように全てを一つの制御と することによって外部に電流センサを付加することなし に、パッテリの充放電状態を監視することができ、パッ テリを常に適正な充電状態にしておくことができる。

[0024]

【発明の効果】この発明は、以上説明したように構成さ れているので、以下に示すような効果を奏する。

【0025】パッテリ電圧の低下量とその低下状態の継 続時間との積を累積することに基づいて、パッテリ放電 量を演算することにより、外部に電流センサなどを付加 することなしにバッテリ放電量を検出することができ、 このバッテリ放電量が所定値を越えたときは、発電停止 制御を解除することにより、バッテリの過放電を防止す ることができる。

【0026】制御装置内部に有している演算結果からバ ッテリの充電完了を判定することによって、外部への電 流センサの付加の必要がなく、またバッテリの放電解除 30 52 発電機出力制御手段 後、充電完了が判定されるまでの間、発電停止制御を禁 止することにより、過放電防止することができる。

【0027】制御装置内部に有している演算結果からバ ッテリの充電完了を判定することによって、外部への電 ニ 流センサの付加の必要がなく、またバッテリの放電解除 後、充電完了が判定されるまでの間、急速充電制御を許 可することにより、過充電防止することができる。

【図面の簡単な説明】

8 【図1】一般的な発電制御装置を示す構成図である。

【図2】この発明の一実施例による発電制御装置の内部 構成を示す構成図である。

【図3】発電機停止制御中の電源系回路図である。

【図4】この発明の実施例1のパッテリ放電を検出する 方法を説明するためのもので、(a) はタイムチャー ト、(b) はパッテリ電圧低下量とパッテリ放電の関係 図である。

【図5】この発明の実施例1の制御を説明するフローチ

【図6】 バッテリの受け入れ特性図である。

【図7】この発明の実施例2のパッテリ充電完了の検出 を説明するためのタイムチャートである。

【図8】この発明の実施例2の制御を説明するフローチ ャートである。

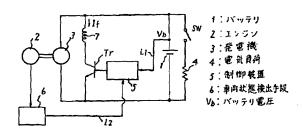
【図9】この発明の実施例3の制御を説明するフローチ ャートである。

【図10】この発明の実施例4の制御を説明するフロー チャートである。

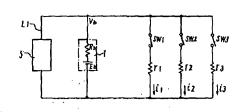
【符号の説明】

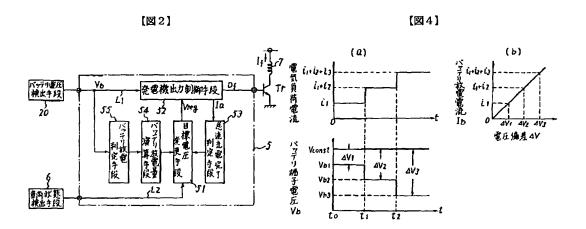
- 1 パッテリ
- 2 エンジン
- 3 発電機
- 4 電気負荷
- 5 制御装置
- 6 車両状態検出手段
- 7 界磁コイル
- 20 パッテリ電圧検出手段
- 51 目標電圧変更手段
- 54 バッテリ放電量演算手段
- L1 パッテリ電圧検出線
- L 2 車両状態信号検出線
- Vb パッテリ電圧
- SW 電気負荷スイッチ
- Tr 半導体スイッチ
- If 界磁電流

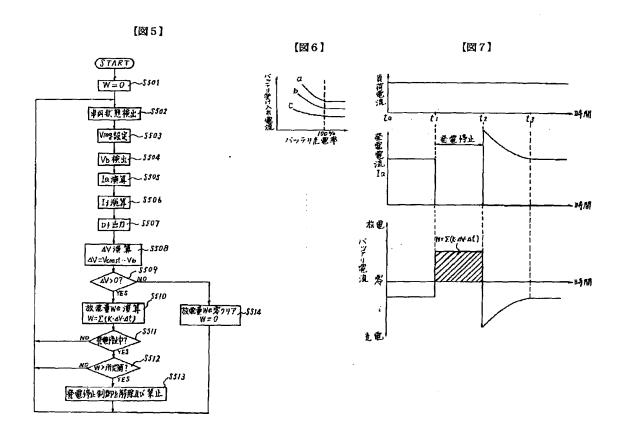
【図1】

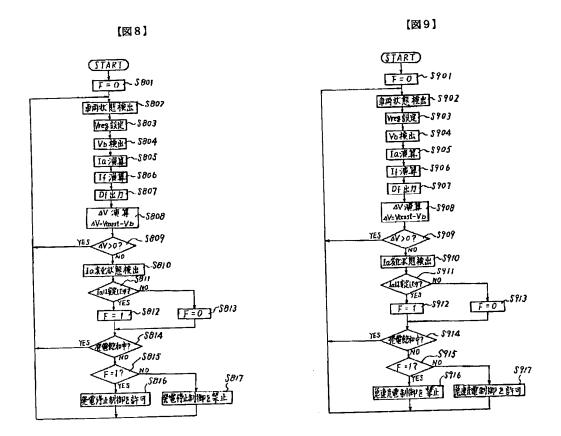


[図3]









【図10】

